

NAVIGATOR

Publication number: JP10253373

Publication date: 1998-09-25

Inventor: KANEKO KAZUTSUGU; HASHIDA MASAYA;
MATSUMOTO YOSHIKI; ISHIGURO MOTOKI

Applicant: PIONEER ELECTRONIC CORP

Classification:

- international: G09B29/10; G01C21/00; G08G1/0969; G09B29/10;
G01C21/00; G08G1/0969; (IPC1-7): G01C21/00;
G08G1/0969; G09B29/10

- European:

Application number: JP19970053614 19970307

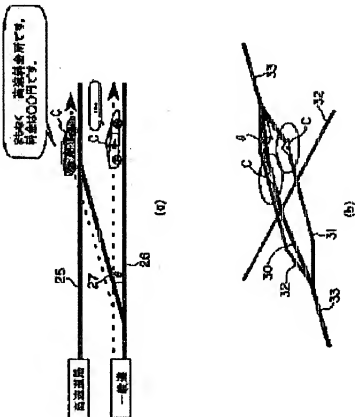
Priority number(s): JP19970053614 19970307

Report a data error here

Abstract of JP10253373

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a navigator which enables navigation processing by accurately judging on which of a plurality of roads a vehicle is running even when doing near a point with a difference in height.

SOLUTION: An angle θ of inclination of a vehicle C is calculated from an acceleration, a gravity acceleration or the like working on the vehicle C and a navigation processing is performed by judging whether the vehicle C moves into a freeway 25 from the ordinary road 26 based on the calculated angle θ of inclination and freeway road information or the like previously stored. In addition, a navigation processing is performed by judging whether the vehicle C moves into a 3D intersection 30 from the ordinary road 33 based on the angle θ of inclination and the 3D intersection information or the like previously stored.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

[illegible][illegible]

[0112] 以上説明したように、ナビゲーション装置 500 の処理によれば、車両 C の給電方向の移動の有無（すなわち、標識地を移動しているか否か）を含めて現在位置を表示できるので、より適切に車両 C の移動状態の表示が行える。

[0113] また、第三に加わった知識量と前記第
二の知識量から算出された加減速度が同一方向の時
の移動距離から算出された移動速度が同一方向の時
の間隔を比較し、その結果に基づいて、現在位置を
更新することができる。より正確に現在位置を更新す
ることができ、誤差が小さくなる。また、近接した道路
間を走行中であってもより正確にその現在位置を把握す
ることができる。

[0114] さらに、高度差があり且つ近接した道路
間を走行中であってもより正確にその現在位置を把握す
ることができる。

[illegible]

G_c と加速度 G_b とを比較して傾斜角 θ を算出したが、こ

[illegible]

[0.132] より、立体交差型を想定して検討する(図10)。正軌に於ける現在位置を監視することを最も容易にするため、より精度の高いセンサとデーション処理を行うことができる。

[0.133] 請求項7に係る発明においては、請求項4に係る発明の効果に加えて、複数の車両が通過道路と一般道路との境界の効果を、複数の車両は、車両位置情報取得装置と手動操縦装置とを有し、監視手段は、車両位置情報を取得する。一般道路側のいずれも、走行しているのかを監視する。

に存在している点であつてもより正確にその現在位置を把握する事ができる。つまり、精度の高いバージョンは管理を行うことができる。

(10) 3番目と8番目の期間によれば、請求項4から7のいずれか一項に記載の効果に加えて、高から7のいずれか一項に記載の効果を実現できるとあり、更に前記請求項4～7の範囲内で行なつておいてもよい三態にあるその現在位置を認識して表すことができる。(図示の簡化のため略明)

[illegible][illegible]

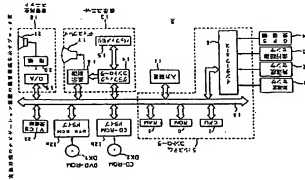
- …バスライン
- …入力装置
- …a…DVD-ROMドライブ
- …b…CD-ROMドライブ
- …表示ユニット
- …グラフィックコントローラ

... 東京新聞部
... ディスプレイ
... 看護学生ユニット
... D/Aコンバータ
... 増幅器
... スピーカー
... VICS支部
... 南河内道路

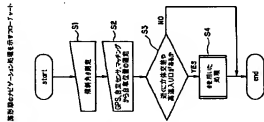
、32…側置
サングレション設置
K2…DVD-ROM
K2…CD-ROM
…重画
、SP…上り坂
、Gb…加速度

を示す判別型であ
る。進行する際の概念
差を道路又は閉道
と示す実験結果
と示す実験結果

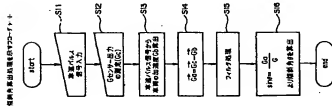
【図1】



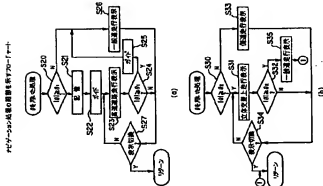
【図2】



【図4】

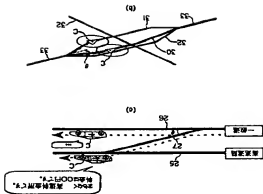


【図5】



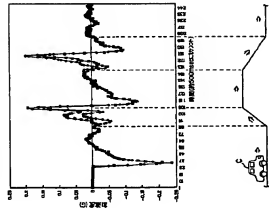
【図6】

データ取得処理フロー



【図7】

図7は、本発明の実施形態を示すブロック図である。



【図3】

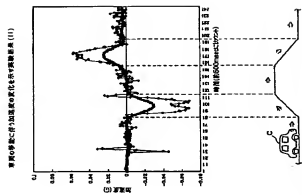
本発明の構成



特許第10-253373

(13)

【図8】



フロントベアリングの動き

(72)発明者 石橋 大造
埼玉県川越市大字山田字西町2番地1 へ
イネアテ株式会社川越工務所内